

# 非线性规划

刘宝光 编著

北京理工大学出版社

# 非线性规划

刘宝光 编著

北京理工大学出版社

## 内 容 简 介

本书讲非线性规划的基本的、切近实用的理论结果和方法。内容的取舍遵循三个原则：1°. 突出方法。对于支撑方法的理论概念，系统条理地介绍，但不作证明；2°. 只讲近来有效地使用的方法；3°. 对方法着重讲清原理，明确算法，对收敛性等理论结果只叙述而不证明。此外，收进了应用上十分重要的实用灵敏度分析方法。讲法上有两大特点：一是注意解决同工科学生数学基础知识的衔接好的问题；一是多用几何直观，用欧氏空间的几何形象表述理论概念。

本书共九章，依次为：引论（含预备知识），凸集和凸函数，最优性条件，一维搜索法，无约束最优化方法，线性规划，线性约束最优化方法，非线性约束最优化方法，灵敏度分析。

本书是工程各专业硕士研究生学位课的教材，讲60学时。也可以供管理专业研究生，应用数学专业本科生，在职工程师等的选修课和培训班作教材用。

## 非 线 性 规 划

刘宝光 编著

＊

北京理工大学出版社出版

新华书店北京发行所发行 各地新华书店经售

北京理工大学印刷厂印刷

＊

787×1092毫米 32开本 9印张 200千字

1988年12月第一版 1988年12月第一次印刷

ISBN7-81013-204-0/O·35

印数：1-3100册 定价：1.80元

# 前 言

本书作为教材，可供工程和管理各专业研究生、本科生修最优化课程，以及在职的工程和管理人员自学和培训使用。自1980年以来，我们在研究生和本科生两个层次中，开设了非线性规划或者最优化课程。曾先后编印过两稿讲义作为这些课程的教材。因为课程的大多数对象都是工程和管理专业的学生，为了适应这些读者的需求，就把教材改编成了本书。

考虑到读者都是大学三、四年级以上的，我们将微积分和线性代数的基本内容，作为本书自由引用的基础知识。几年来的教学实践表明，学生的数学知识，尚不能与课程很好地衔接。其主要原因是：(1)学生对线性代数知识的掌握情况很不整齐；(2)目前多元函数微分学的教学，是以偏导数为核心概念，平行地推广一元函数微分学内容，学生熟悉的只是二元函数，对于以 $n$ 维欧氏空间、向量和矩阵等为基本概念，讨论多元函数微分学，都缺乏知识。为了解决这个衔接问题，我们在第一章中设了预备知识一节，扼要介绍这些概念。

对非线性规划内容的取舍，本书遵循三条原则。第一是突出方法。对支撑这些方法的基本理论和概念，用凸集和凸函数、最优性条件两章来加以介绍，较全面地给出可微情形的一、二阶最优性条件的理论结果（但不作严格证明，仅借助几何形象直观地加以表述）。第二是只讲近年来使用效果

好的方法。第三是在方法的讲述中，着重讲清原理，明确算法，对收敛性只给结果，不作证明。

除一般的非线性规划内容之外，考虑到灵敏度（或稳定性）分析实际上是非线性规划理论和应用的一个重要方面，本书还专辟一章，讲述较为实用的，在实际计算中可实现的灵敏度分析方法。

限于作者水平，内容和讲法的处理多有不当之处，错误也在所难免。恳请大家批评指正。

作者

# 目 录

## 第一章 引论

- § 1.1 模型问题和模型算法 ..... ( 1 )
  - 1. 模型问题 2. 工程设计的优化问题 3. 离散最优控制问题
  - 4. 经营管理问题 5. 数据拟合问题 6. 模型算法
  - 7. 算法的评价与比较
- § 1.2 预备知识 ..... ( 14 )
  - 1. 线性空间 2.  $n$  维欧氏空间 3. 矩阵 4. 欧氏空间中的点集
  - 5. 多变量函数
- 习 题 一 ..... ( 25 )

## 第二章 凸集和凸函数

- § 2.1 凸 集 ..... ( 29 )
  - 1. 凸组合 2. 凸集的定义和简单举例 3. 凸集的性质
  - 4. 凸锥
- § 2.2 凸函数 ..... ( 36 )
  - 1. 凸函数的定义和简单例子 2. 连续性和方向可微性
  - 3. 可微凸函数
- 习 题 二 ..... ( 43 )

## 第三章 最优性条件

- § 3.1 古典最优性条件 ..... ( 46 )
  - 1. 解的定义, 凸规划的解 2. 无约束问题 3. Lagrange 乘子法
- § 3.2 Kuhn-Tucker 条件 ..... ( 53 )

1. 不等式约束问题的 Kuhn-Tucker 条件
2. 最优性的几何条件
3. Kuhn-Tucker 条件定理的证明
4. 一般约束问题的 Kuhn-Tucker 条件
5. 一阶充分条件
6. 线性约束问题的一阶条件

§ 3.3 二阶条件 ..... (70)

1. 二阶必要条件
2. 二阶充分条件

习题三 ..... (75)

## 第四章 一维搜索法

§ 4.1 不精确一维搜索 ..... (79)

§ 4.2 0.618 法和中点法 ..... (82)

1. 不确定区间
2. 0.618 法
3. 中点法
4. 初始不确定区间

§ 4.3 Newton 法和插值法 ..... (88)

1. Newton 法
2. 插值法

习题四 ..... (90)

## 第五章 无约束最优化方法

§ 5.1 收敛性概念 ..... (93)

1. 算法的收敛性
2. 收敛速度
3. 二次终结性

§ 5.2 Newton 法及其修正 ..... (103)

1. 最速下降法的动机和缺点
2. Newton 法
3. 修正的 Newton 法

§ 5.3 变尺度法 ..... (109)

1. 变尺度法模型和拟 Newton 方程
2. DFP 法
3. BFGS 法

§ 5.4 共轭方向法 ..... (119)

1. 共轭梯度法的基本算法
2. 共轭梯度法
3. Powell 法
4. 修正的 Powell 法

习题五 ..... (132)

## 第六章 线性规划

- § 6.1 多面体…………… (138)
  - 1. 极点和极方向 2. 多面体的表示
- § 6.2 最优解和最优乘子…………… (143)
  - 1. 标准型 2. 最优性条件和对偶 3. 最优解存在定理
- § 6.3 单纯形法…………… (150)
  - 1. 原理和算法 2. 单纯形表 3. 人工变量
- 习 题 六…………… (160)

## 第七章 线性约束最优化方法

- § 7.1 既约梯度法…………… (164)
  - 1. 可行方向法模型 2. 既约梯度及方法原理
  - 3. 算法与举例
- § 7.2 起作用集法…………… (176)
  - 1. 线性等式约束 2. 起作用集法原理 3. 算法和举例
  - 4. 初始信息
- § 7.3 二次规划…………… (193)
  - 1. 等式约束 2. 不等式约束
- 习 题 七…………… (199)

## 第八章 非线性约束最优化方法

- § 8.1 罚函数和闸函数…………… (202)
  - 1. 罚函数概念 2. 罚函数法 3. 闸函数法
- § 8.2 乘子法…………… (216)
  - 1. 乘子罚函数 2. 等式约束问题的乘子法
  - 3. 向一般问题的推广
- § 8.3 约束变尺度法…………… (230)
  - 1. Lagrange-Newton 法 2. 约束变尺度法



§ 8.4 GRG 法..... (241)

1. 原理 2. 方法

习题八..... (253)

## 第九章 灵敏度分析

§ 9.1 基本定理..... (259)

§ 9.2 灵敏度分析的实现..... (266)

1. 无约束方法 2. 混合罚函数法 3. 乘子法

习题九..... (274)

参 考 书 目..... (277)

# 第一章 引 论

本章给出非线性规划问题和算法的初步概念，介绍问题的实际背景，概述欧氏空间和多变量函数理论的某些结果，为读者提供学习本书所需的数学预备知识。

## § 1.1 模型问题和模型算法

1. **模型问题** 非线性规划问题，是求多变量函数在特定区域上的最小问题。通常， $n$ 元函数的自变量用一个  $n$ 维向量  $x$  表示。一般的  $n$ 元函数写作  $f(x)$ 。设  $S$  是  $f(x)$  定义域的一个子集合。在非线性规划中，如下的书写格式

$$(fS) \quad \begin{cases} \min & f(x) \\ \text{s. t.} & x \in S \end{cases}$$

表示给出一个问题：求  $f(x)$  在集合  $S$  上的最小，包括求  $f$  在  $S$  上取得最小值的点  $x^*$ ， $x^*$  称为该问题的**最优解**，或简称为**解**； $f$  在  $x^*$  的值  $f^*$ ，称为**最优值**。这是非线性规划的最一般的模型问题。贯穿全书，我们都用  $(fS)$  来记它。可以看出，构成这一模型的要素有三个，即  $x$ ， $f$  和  $S$ ，分别称为问题的**变量**，**目标函数**和**可行集**。可行集的每个点称为**可行解**。显然，最优解是一个特殊的可行解，是使目标函数取最优值的可行解。

对模型  $(fS)$  的各要素作些具体的规定，就得到较具体

一些模型问题。例如，取  $S$  为整个空间，有

$$(f) \quad \min f(x)$$

如果将  $S$  规定为一组方程和不等式在一个大的区域  $D$  上的解集合，则成为

$$(fghD) \quad \begin{cases} \min f(x) \\ \text{s. t. } g_i(x) \leq 0, \quad i=1, 2, \dots, m & (1.1) \\ h_i(x) = 0, \quad i=1, 2, \dots, l & (1.2) \\ x \in D & (1.3) \end{cases}$$

模型问题  $(fghD)$  中的不等式 (1.1)，称为不等式约束，方程 (1.2) 称为等式约束，函数  $g_i$  和  $h_i$  则称为约束函数，式 (1.1)–(1.3) 合称为约束条件。通常将问题  $(f)$  称为无约束问题，将有约束条件出现的问题称为约束问题。

模型问题  $(f)$ 、 $(fghD)$  包含了非线性规划的研究主体。问题  $(f)$  和作为  $(fghD)$  简单特例的

$$(fh) \quad \begin{cases} \min f(x) \\ \text{s. t. } h_i(x) = 0, \quad i=1, 2, \dots, l \end{cases}$$

就是古典数学分析中的极值问题。这些问题不仅是来自多元函数的研究本身，而且有很强的实际背景，因为对于“如何以最好的方式行事”这类人人感兴趣的问题，这是一种可能的数学表示。伴随着近代计算技术的飞跃发展，非线性规划提供了可以付诸实用的理论和数值方法，成为当今在工程设计、过程控制、经营管理等各个方面强有力的数学工具。关于这些领域的问题向非线性规划模型问题的归结，以举例方式

浅述于以下几段。

2. 工程设计的优化问题 一项工程设计，总是要求设计者在一定的限制条件下，通过设计来满足某几项性能要求。在选定了一种设计思想后，有一系列的设计方案可供选择。如果设计工作是充分定量化的，则不同的方案即表现为一组变量的不同取值。这组变量可称为设计变量。设计变量的取值，必须符合设计问题中给出的限制条件，也必须使所确定的设计方案满足问题所提出的各项性能要求。这些条件和要求，可以归结为由设计变量的某些函数构成的方程和不等式。这些约束条件，和设计变量，构成这种定量化设计的二要素。

如果除了通常设计问题的条件和要求外，又认定一项指标，要求所选择的设计方案，使该指标有最好的值，就成为优化设计问题。很明显，设计变量、指标和约束条件作为三

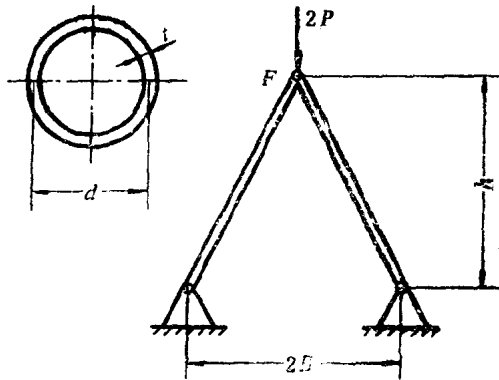


图 1.1

要素，优化设计问题就归结为  $(fghD)$  型的模型问题。

作为一个具体的例子，设要设计如图 1.1 所示的两杆桁架。两臂用圆钢管制成，类型已定，壁厚为  $t$ ，钢管直径不超过  $D$ 。两臂在  $F$  处铰接，跨度定为  $2B$ 。桁架高度限定不超过  $H$ 。桁架在  $F$  处承受载荷  $2P$ ，要求钢管即不超过弹性屈服限，也不发生屈曲。在满足上述所有条件和要求的前提下，要桁架的重量为最小。

这一问题中，许多条件都已固定，可以调节的因素只有钢管直径  $d$  和桁架高  $h$ 。这是该问题的设计变量。要求最优化的指标为重量  $w = 2\pi\rho td(B^2 + h^2)^{1/2}$ 。问题的限制条件表现为不等式  $0 \leq d \leq D$  和  $0 \leq h \leq H$ 。由于杆件的应力  $\sigma = P\sqrt{B^2 + h^2}/(\pi tdk)$ ，而性能要求中要保证不超过屈服限，应力  $\sigma$  应该不超过最大允许压应力  $\sigma_1$ ，这产生不等式  $P\sqrt{B^2 + h^2}/(\pi tdk) \leq \sigma_1$ 。不发生屈曲的要求，体现为应力  $\sigma$  不超过 Euler 应力  $\sigma_e = \frac{(\pi^2 E/8)(d^2 + t^2)}{(B^2 + h^2)}$ 。

这导出不等式  $P(B^2 + h^2)^{3/2} - (\pi^2 E/8)tdh(d^2 + t^2) \leq 0$ 。于是，这一设计问题的数学模型为  $(fghD)$  的特例，即

$$\left\{ \begin{array}{l} \min \quad d(B^2 + h^2)^{1/2} \\ \text{s. t.} \quad d - D \leq 0 \\ \quad \quad h - H \leq 0 \\ \quad \quad (B^2 + h^2)^{1/2} - c_1 dh \leq 0 \\ \quad \quad (B^2 + h^2)^{3/2} - c_2 dh(d^2 + t^2) \leq 0 \\ \quad \quad d, h \geq 0 \end{array} \right.$$

其中  $c_1, c_2, D, H, t$  等为已知常数。这一模型的含义是：

在满足这一组不等式的所有的点  $(d, h)$  中, 求使函数  $d(B^2 + h^2)^{1/2}$  取最小值的点。

3. 离散最优控制问题 设有一个分为  $k$  个阶段的过程控制问题。在第  $i$  阶段, 系统用一个状态向量  $x_i$  表示。控制向量  $u_i$  将系统的状态从  $x_{i-1}$  改变到  $x_i$ , 定量关系由状态方程  $x_i = x_{i-1} + \varphi_i(x_{i-1}, u_i)$  给出, 其中  $\varphi_i$  是与  $x_i$  有相同维数的向量函数。按照状态方程给出的规律, 如果初始状态  $x_0$  给定, 那么由控制向量序列  $u_1, u_2, \dots, u_k$  就确定了系统的状态序列  $x_0, x_1, x_2, \dots, x_k$ 。如图 1.2 所示。

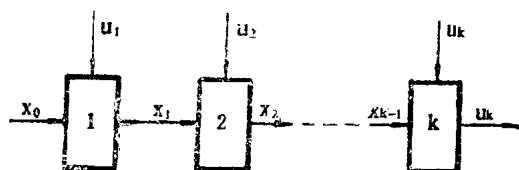


图 1.2

化学工程中的十字流多级直列串联萃取过程, 就是上述一般过程的一个特例。设共有  $k$  级, 示意于图 1.3。图中的

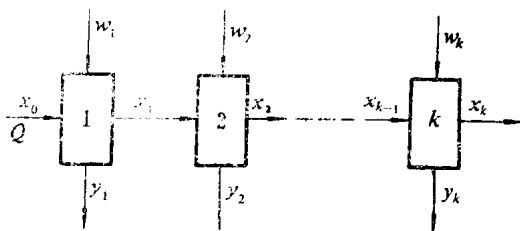


图 1.3

$Q$  表示进物料流量,  $x_0$  表示料液中萃取质的浓度。在第  $i$  级,  $w_i$  是溶剂流量,  $x_{i-1}$  是进入第  $i$  级的料液中萃取质的浓度,  $y_i$  是溶剂中萃取质的浓度。在这个例子中, 二维的  $(x_i, y_i)$  构成第  $i$  级的状态向量, 而控制向量仅含一个分量, 即溶剂流量  $w_i$ 。状态向量是二维的, 状态方程有两个: 由物料平衡关系, 有  $Q(x_{i-1} - x_i) = w_i y_i$ ; 由萃取的平衡关系, 有  $y_i = \varphi(x_{i-1})$ , 其中  $\varphi$  是已知函数。

控制向量  $u_i$  的取值, 是由操作者按计划确定的, 如萃取例中的流量  $w_i$ 。不同的控制向量序列, 决定不同的状态向量序列。过程的各项性能指标是状态序列和控制序列的函数。为了使某项指标具有最优值, 要通过选取恰当的控制序列来实现, 这就产生了最优控制问题。在这种分作  $k$  级最优控制问题的情形中, 将控制向量序列和状态向量序列合在一起, 作为问题的变量  $x$ , 要实现取最优值的那项指标是  $x$  的函数。状态方程组给出  $x$  所应满足的等式约束, 除此之外, 控制向量 (变量  $x$  的一部分) 还必须遵从某些限制条件。

例如, 在多级萃取过程的例子中, 当以总的经济收益为目标时, 设  $\alpha$  为萃取质单价,  $\beta$  为溶剂单价, 略去其他因素, 将总收益表示为  $\sum_{i=1}^k (\alpha w_i y_i - \beta w_i)$ , 就得到数学模型

$$\begin{cases} \min & \sum_{i=1}^k (\beta w_i - \alpha w_i y_i) \\ \text{s. t.} & Q(x_{i-1} - x_i) - w_i y_i = 0, \quad i = 1, 2, \dots, k \\ & y_i = \varphi(x_{i-1}), \quad i = 1, 2, \dots, k \end{cases}$$

$$\begin{cases} w_i \leq w, & i=1, 2, \dots, k \\ w_i, x_i \geq 0, & i=1, 2, \dots, k \end{cases}$$

其中  $x_0$  为已知常数。它同样是属于模型问题 (fghD)，即约束问题。

4. 经营管理问题 线性规划在经营管理中的应用十分广泛，它能处理大量出现的线性问题，但在经营管理中所碰到的问题并不都是线性问题，当问题中的各有关的量不全是简单的比例关系时，就会出现非线性规划问题。这里只举一个例子，即非线性的背包问题。

经营计划决策，有时会碰到下述类型的问题。设有资金总额  $w$ ，用以投资在若干个地方设立工厂。设共有  $n$  个地方可供选择：在第  $i$  地，投资额需为  $w_i$ ，作为投资效益表征的是利润  $c_i$ 。问题是：在总投资限额  $w$  之内，选择哪几个地方设厂，总利润为最高？

对于第  $i$  地的取舍，我们用变量  $x_i$  表示。 $x_i$  只取 0, 1 两个值。 $x_i = 1$  表示在第  $i$  地设厂， $x_i = 0$  表示不取第  $i$  地。

于是，总投资为  $\sum_{i=1}^n w_i x_i$ ，总利润为  $\sum_{i=1}^n c_i x_i$ 。问题成为

$$\begin{cases} \max & \sum_{i=1}^n c_i x_i \\ \text{s. t.} & \sum_{i=1}^n w_i x_i \leq w \\ & x_i = 0, 1, \quad i=1, 2, \dots, n \end{cases}$$

这个问题常称为“背包问题”，它是因如下一个游戏性



质问题的数学模型而得名的。设有  $n$  个物件，第  $i$  件重  $w_i$ ，值  $c_i$ 。今有一背包，总载重能力为  $w$ ，问题是：选择装入哪几件，使总值为最高，这跟前边的选择建厂问题，有完全相同的数学构造。

在一个地区内，设置有  $n$  个雨量观测站。每个观测站，年降雨量这个随机变量的方差越大，该站的观测值所提供的信息量当然也越大。同时，不同站的降雨量不是独立的，从信息获取这一角度说，原来  $n$  个站的设置有一定的多余度。两站降雨量的协方差，表示两地降雨量的相关性质。所有协方差绝对值的总和越大，上述多余度则越大。依据历年来各站的观测值，可以估值出任意第  $i, j$  站的协方差的绝对值  $c_{ij} (i \neq j)$ ，以及第  $i$  站的方差  $V_i$ 。现在要考虑撤掉一些站。要求所保留的站，信息的总获得量在用方差度量的意义下，不低于  $V$ ，而使得以协方差绝对值总和度量的多余度为最小。

象前面一样引入变量  $x_i$ ，只取 0, 1 两个值：取值 1 表示保留第  $i$  站，取 0 表示撤消第  $i$  站，于是， $\sum_{i=1}^n V_i x_i$  表示

所获信息总量，而  $\sum_{i,j=1}^n c_{ij} x_i x_j$  (设  $c_{ii} = 0$ ) 则为多余度。

问题成为

$$\begin{cases} \min & \sum_{i,j=1}^n c_{ij} x_i x_j \\ \text{s. t.} & \sum_{i=1}^n V_i x_i \geq V \\ & x_i = 0, 1, \quad i = 1, 2, \dots, n \end{cases}$$